



(81) **Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) **Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG,

ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

(57) **Zusammenfassung:** Die vorliegende Erfindung betrifft ein Steuerungssystem (1), mit einem elektronisch ansteuerbaren Antriebsstrang, mit einer einem Systemsteuergerät (6) zugeordneten Koordinationsebene (4), in welcher aus Zustandsgrößen (ZG) des Fahrzeugs und aus Fahrerwünschen (FW) Sollwerte (SW) generiert und aus diesen Ansteuersignale (AS) zum Ansteuern von Aktuatoren (A) erzeugt werden und mit einer der Koordinationsebene (K) untergeordneten Ausführungsebene (AE), welche Aktuatoren (A) zum Ausführen der Ansteuersignale (AS) aufweist. Erfindungswesentlich ist dabei, dass ein Achselektronikmodul (2) zur Betätigung zumindest eines der Fahrzeugachse (3) zugeordneten Bremsaktuators (AA1) vorgesehen ist und im Bereich der Fahrzeugachse (3) angeordnet ist, dass das Achselektronikmodul (2) mit der Koordinationsebene (K) zur Übertragung von Sollwerten (SW) verbunden ist und zur Ermittlung von Ansteuersignalen (AS) zum Ansteuern des jeweiligen Achsaktuators (AA) aus den Sollwerten (SW) ausgebildet ist, und dass das Achselektronikmodul (2) mit einer steuerbaren Differenzialsperre (DS) zur Übertragung der Ansteuersignale (AS) verbunden ist.